

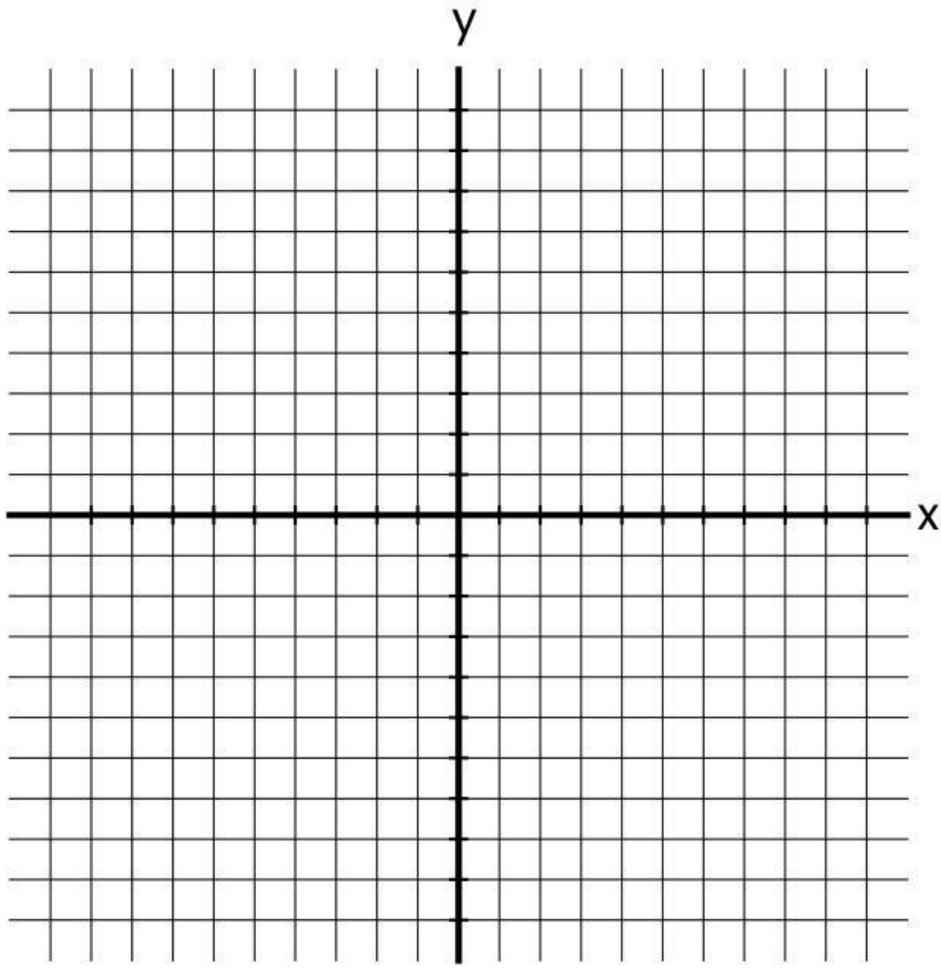
$\lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2^{11}x^3} Q''$ $\int (x \pm a)^c \sum = n-1$ $A-C = B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2^{11}x^3} Q''$ $\int (x \pm a)^c \sum = n-1$ $A-C = B$
 $+y^2 = Z$ $S_3 = \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 10 & 1 \\ 00 & 1 \end{bmatrix}$ $\phi = \sqrt{\frac{\sum (x-m)^2}{n-1}}$ $S = \int_0^{\infty} f(t) dt$ $+y^2 = Z$ $S_3 = \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 10 & 1 \\ 00 & 1 \end{bmatrix}$ $\phi = \sqrt{\frac{\sum (x-m)^2}{n-1}}$ $S = \int_0^{\infty} f(t) dt$

מודל לינארי

חזרה על מערכת צירים

סמנו על מערכת הצירים את הנקודות הבאות:

A(2,5)	B(1,4)	C(6,3)	D(8,8)
E(-3,2)	F(-1,4)	G(-5,3)	H(-3,4)
I(-3,-1)	J(-2,-6)	K(4,-3)	L(6,-1)
M(0,3)	N(0,-4)	O(12,0)	P(-10,0)



$y = \frac{\Delta x}{\Delta z}$

 $x+a^2$ $f_x =$
 $b \pm (a-c)$
 $\sqrt{2a}$
 $a) - \frac{2 \tan(a)}{1 - \tan^2(a)}$

 $a^2 + b^2 = c^2$
 $A-C =$
 B
 $S = \int_0^{\infty} f(t) dt$

$P = r^2 \pi$
 $\Delta t = T -$
 $(x-y)^2$
 $y =$
 $f = \frac{\sqrt{x+a^2}}{x}$
 $e =$
 $P = \sum_{i=0}^{\infty} x^i$
 $y =$
 $= (y-1)^2$
 $B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2^{11}x^3}$
 $+y^2 = Z$
 $P = r^2 \pi$
 $\Delta t = T -$
 $(x-y)^2$
 $y =$
 $f = \frac{\sqrt{x+a^2}}{x}$
 $e =$
 $P = \sum_{i=0}^{\infty} x^i$
 $y =$
 $= (y-1)^2$
 $B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2^{11}x^3}$
 $+y^2 = Z$
 $P = r^2 \pi$
 $\Delta t = T -$
 $(x-y)^2$
 $y =$

$\lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2\sqrt{1-x^2}}$ $\int (x \pm a)^c \sum = n-1$ $A-C = B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2\sqrt{1-x^2}}$ $\int (x \pm a)^c \sum = n-1$ $A-C = B$
 $S_5 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ $\phi = \sqrt{\frac{\sum (x-m)^2}{n-1}}$ $S = \int_2^{\infty} 5t dt$ $v^2 = Z$ $S_5 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ $\phi = \sqrt{\frac{\sum (x-m)^2}{n-1}}$ $S = \int_2^{\infty} 5t dt$ $v^2 = Z$

$P = r^2 \pi$
 $\Delta t = T -$
 $(x-y)^2$
 $y =$
 $f = \frac{\sqrt{x+a^2}}{x}$
 $P = \sum_{i=0}^{\infty} x^i$
 $y =$
 $= (y-1)^2$
 $B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2\sqrt{1-x^2}}$
 $+y^2 = Z$
 $P = r^2 \pi$
 $\Delta t = T -$
 $(x-y)^2$
 $y =$
 $f = \frac{\sqrt{x+a^2}}{x}$
 $P = \sum_{i=0}^{\infty} x^i$
 $y =$
 $= (y-1)^2$
 $B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{ctgx - 2}{2\sqrt{1-x^2}}$
 $+y^2 = Z$
 $P = r^2 \pi$
 $\Delta t = T -$
 $(x-y)^2$
 $y =$

תזכורת

פונקציה עולה $m > 0$
 פונקציה יורדת $m < 0$
 פונקציה קבועה $m = 0$

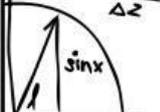
מודל לינארי

פונקציה הקו הישר

$y = mx + b$

m שיפוע
 b חיתוך עם ציר ה-Y

הפונקציה	m	b	עולה / יורדת / קבועה
$y = 6x$			
$y = -4x + 20$			
$y = 250$			
$y = 8x - 12$			
$y = 20 + 3x$			
$y = 450$			
$y = -7x$			
$y = -25 - 15x$			

$y = \frac{\Delta x}{\Delta z}$

 $x+a^2$ $f_x =$
 $b \pm (a-c)$
 $\sqrt{2a}$
 $a) - \frac{2 \tan(a)}{1 - \tan^2(a)}$
 $a^2 + b^2 = c^2$
 x
 $A-C =$
 $\frac{C}{C}$
 $S = \int_2^{\infty} 5t dt$ z
 $t=2$
 $y = \frac{\Delta x}{\Delta z}$

 $x+a^2$ $f_x =$
 $b \pm (a-c)$
 $\sqrt{2a}$
 $a) - \frac{2 \tan(a)}{1 - \tan^2(a)}$
 $a^2 + b^2 = c^2$
 x
 $A-C =$
 $\frac{C}{C}$
 $S = \int_2^{\infty} 5t dt$ z
 $t=2$
 $y = \frac{\Delta x}{\Delta z}$

 $x+a^2$ $f_x =$
 $b \pm (a-c)$